

EX01 ① $A^2 = A \cdot A$ le produit est défini

$$A^2 = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 & -4 \\ -8 & 17 \end{pmatrix}$$

$$2A = \begin{pmatrix} 2 & 4 \\ 8 & -6 \end{pmatrix}; A^2 + 2A = \begin{pmatrix} 11 & 0 \\ 0 & 11 \end{pmatrix} \dots \text{I}$$

$$11I = \begin{pmatrix} 11 & 0 \\ 0 & 11 \end{pmatrix} \dots \text{II} \quad \text{i(I)} = \text{II} \text{ donc } A^2 + 2A = 11I_2$$

$$A^2 + 2A = 11I_2 \Leftrightarrow \frac{1}{11} [A^2 + 2A] = I$$

$$\Leftrightarrow A \cdot \left[\frac{1}{11} (A + 2I) \right] = I$$

$$A \cdot A^{-1} = I \text{ donc}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{11} A + \frac{2}{11} I_2 = \frac{1}{11} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -3 \end{pmatrix} + \frac{2}{11} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{1}{11} & \frac{2}{11} \\ \frac{4}{11} & -\frac{3}{11} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{2}{11} & 0 \\ 0 & \frac{2}{11} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{11} & \frac{2}{11} \\ \frac{4}{11} & \frac{1}{11} \end{pmatrix} = A^{-1}$$

③ Confirmation du résultat

$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -3 \end{vmatrix} = -3 - 8 = -11 \neq 0$ donc A régulière inversible.

$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 2 & -3 \end{pmatrix}$

$$\overline{A} = \begin{pmatrix} +|-3| & -1 & 2 & 1 \\ -|4| & +1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 & -2 \\ -4 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{\overline{A}}{|A|} = \frac{1}{-11} \begin{pmatrix} -3 & -2 \\ -4 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{3}{11} & \frac{2}{11} \\ \frac{4}{11} & -\frac{1}{11} \end{pmatrix}$$
 et c'est la même réponse que la 1ère méthode

EX02 ① (7pts)

B est symétrique ass. $B = B'$

$$B' = \begin{pmatrix} 5 & a & b \\ -1 & 1 & -3 \\ 1 & -3 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 1 \\ a & 1 & -3 \\ b & -3 & 1 \end{pmatrix}$$
 on tire $\begin{cases} a = -1 \\ b = 1 \end{cases}$

$$B = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -3 \\ 1 & -3 & 1 \end{pmatrix}$$

$|B| = \begin{vmatrix} 5 & -1 & 1 & 5 & -1 \\ 2 & 1 & -3 & 2 & 1 \\ 1 & -3 & 1 & 1 & -3 \end{vmatrix} = [5+3-6] - [-2+45+1] = 2 - 44 = -42$

$3BI = 3B$ car I est l'élément neutre du XT matriciel

$$3BI_3 = \begin{pmatrix} 15 & -3 & 3 \\ 6 & 3 & -9 \\ 3 & -9 & 3 \end{pmatrix}$$

$$3B - 3B' = \begin{pmatrix} 25 & -5 & 5 \\ 10 & 5 & -15 \\ 5 & -15 & 5 \end{pmatrix} - 3 \begin{pmatrix} 5 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 3 \\ 1 & -3 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 25 & -5 & 5 \\ 10 & 5 & -15 \\ 5 & -15 & 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 15 & 6 & 3 \\ -3 & 3 & 9 \\ 3 & -9 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & -11 & 2 \\ 13 & 2 & -6 \\ 2 & -6 & 2 \end{pmatrix}$$

$\text{tr}(B) = \sum b_{ii} = 5+1+1 = 7$

$\text{tr}(B') = \text{tr}(B) = 7$

$\text{tr}(B \cdot B') = \text{tr}(B) \cdot \text{tr}(B') = 7 \cdot 7 = 49$

$$C_{(3,4)} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 7 & 9 \\ 0 & 5 & -1 & 3 \\ 4 & 2 & 6 & 3 \end{pmatrix}$$

Le format de C : C est une matrice rectangulaire de 3 lignes et de 4 colonnes. La matrice C n'est pas inversible car elle n'est pas carrée.

Exo 3 la forme matricielle $A \cdot X = B$ ^{page 3} $\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -2 & 2 & -2 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}$

la solution du système par la méthode de Pivot de Gauss est donnée par $B^*/(A; I; B) \xrightarrow{TESL} (I; A^{-1}; B^*)$

$$T_0 \left| \begin{array}{ccc|ccc|c} \textcircled{1} \text{ pivot} & 2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ -2 & 2 & -2 & 0 & 1 & 0 & 5 \\ 1 & 3 & 2 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{array} \right| \begin{array}{l} L_1^0 \\ L_2^0 \\ L_3^0 \end{array}$$

$$T_1 \left| \begin{array}{ccc|ccc|c} 1 & 2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & \textcircled{6} & 0 & 2 & 1 & 0 & 7 \\ 0 & 1 & 1 & -1 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right| \begin{array}{l} L_1' = L_1^0 \\ L_2' = L_2^0 - 2L_1' \\ L_3' = L_3^0 - L_1' \end{array}$$

$$T_2 \left| \begin{array}{ccc|ccc|c} 1 & 0 & 1 & \frac{2}{6} & -\frac{2}{6} & 0 & \frac{8}{6} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{2}{6} & \frac{1}{6} & 0 & \frac{7}{6} \\ 0 & 0 & \textcircled{1} & -\frac{8}{6} & -\frac{1}{6} & 1 & \frac{1}{6} \end{array} \right| \begin{array}{l} L_1'' = L_1' - 2L_2'' \\ L_2'' = L_2' \left(\frac{1}{6}\right) \\ L_3'' = L_3' - L_2'' \end{array}$$

$$T_3 \left| \begin{array}{ccc|ccc|c} 1 & 0 & 0 & \frac{10}{6} & -\frac{1}{6} & -1 & \frac{7}{6} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{2}{6} & \frac{1}{6} & 0 & \frac{7}{6} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{8}{6} & -\frac{1}{6} & 1 & -\frac{1}{6} \end{array} \right| \begin{array}{l} L_1''' = L_1'' - L_3''' \\ L_2''' = L_2'' \\ L_3''' = L_3'' \end{array}$$

$\underbrace{\quad\quad\quad}_I \quad \underbrace{\quad\quad\quad}_{A^{-1}} \quad \underbrace{\quad\quad\quad}_{B^*}$

ainsi cette solution $B^* = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x = -\frac{7}{6} \\ y = \frac{7}{6} \\ z = -\frac{1}{6} \end{cases}$